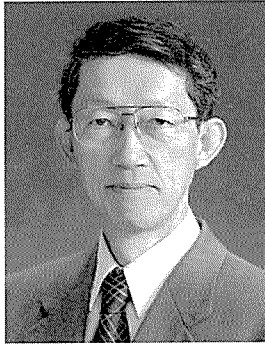


業績目録（猪岡光）

著者	東北大学史料館
号	884
発行年	2004-03
URL	http://hdl.handle.net/10097/00065701

猪岡 光教授業績目録

平成16年3月
東北大学史料館
(著作目録第884号)



猪 岡 光 教 授 略 歴

生年月日 昭和16年 3 月10日生
本 籍 地 宮城県
所 属 大学院情報科学研究科

学 歴

昭和38年 3 月 東北大学工学部機械工学科卒業
昭和40年 3 月 東北大学大学院工学研究科機械工学専攻修士課程修了
昭和44年 3 月 東北大学大学院工学研究科機械工学専攻博士課程修了

職 歴

昭和44年 4 月 東北大学高速力学研究所講師
昭和46年 3 月 東北大学高速力学研究所助教授
昭和55年 4 月 英国マンチェスター理工科大学客員教授（昭和56年 3 月まで）
昭和57年 4 月 東北大学工学部に配置換
昭和59年12月 東北大学工学部教授
昭和62年10月 韓国全北大学校客員教授（昭和62年12月まで）
平成 5 年 4 月 東北大学大学院情報科学研究科に配置換
平成12年 4 月 東北大学大学院情報科学研究科長
平成16年 3 月 東北大学を定年退職

学 位

昭和44年 3 月 工学博士（東北大学）

受 賞

平成 5 年 7 月 可視化情報学会 技術賞

平成 9 年 7 月	可視化情報学会 論文賞
平成 9 年 7 月	日本機械学会 功労者表彰
平成12年 3 月	日本機械学会東北支部 技術研究賞
平成12年10月	IECON2000 Conference Paper Award

学会及び社会における活動

計測自動制御学会理事（昭和61年～昭和63年）
日本機械学会理事（平成 5 年～平成 7 年）
日本機械学会副会長（平成12年～13年）
日本機械学会監事（平成13年～15年）

業 績 目 録

I. 著書・編書（共著書等含む）

1. あやつる
猪岡 光, 1995年, オーム社
2. 知能制御 大学院情報理工学シリーズ 5
猪岡 光・石原 正・池浦良淳 共著, 2001年, 講談社

II. 研究論文（単独執筆, 共同執筆）

1. 線形定係数系の最適制御における等価な二次形式評価関数
猪岡 光・畑中 浩, 日本機械学会論文集第1部, 第36巻, 1664-1671頁, 1970
2. フィードバック補償による制御系の構成と状態空間における考察
猪岡 光, 計測自動制御学会論文集第6巻, 439-447頁, 1970
3. 動特性の異なるプラントの制御における学習の転移
猪岡 光, 渡辺康夫, 人間工学第10巻, 1-7頁, 1974
4. GMDH(Group Method of Data Handling)を用いた手動制御系の同定
井上 章・猪岡 光, 人間工学第12巻, 115-117頁, 1976
5. 連分数展開法による制御系の設計
猪岡 光, 計測自動制御学会論文集第15巻, 895-900頁, 1979
6. 出力の軌道を表示した手動制御系
猪岡 光・宮田弘市, 人間工学第17巻, 93-99頁, 1981
7. Use of an Aggregations Model as an Observer
H. Inooka and G. Obinata, International Journal of Control Vol.34, pp.979-989. 1981
8. Improved Time-Response Algorithm for the Method of Inequalities
H. Inooka, International Journal of Control, Vol.35, pp.127-138. 1982
9. Relations of Moments in Composite Systems
H. Inooka and G. Obinata, IEEE Transactions of Automatic Control, AC-27, pp.967-969. 1982
10. モーメント法による制御系の設計について
大日方五郎・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集第18巻, 420-422頁, 1982

11. Design of a Digital Controller based on Series Expansions of Pulse Transfer Functions
H. Inooka, G. Obinata and M. Takeshima, Transaction of the American Society of Mechanical Engineers, Vol.105, pp.204-206, 1983
12. 2次元表示動制御系における表示図形の影響
大日方五郎・猪岡 光, 人間工学第20巻, 49-53頁, 1984
13. 極配置を考慮したモーメント法による制御系の設計
大日方五郎・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.21, pp.451-456, 1985
14. パディ近似を用いた数値積分法
猪岡 光・富岡義幸, 日本機械学会論文集 (C編) 51巻?号, pp.2521-2527, 1985
15. Alternative Approach to Zakian's IMN Approximant in Numerical Initial-Value Problems
Hikaru Inooka, Electronic Letter, 21, pp.1021-1022, 1985
16. Computer Aided Design of Digital Controllers for Multivariable Processes Based on Series Expansions Approach
Goro Obinata・Tomio Nakamura and Hikaru Inooka, IFAC Symposium on Computer Aided Design, pp.428-433, 1985
17. トルクに制限のある場合の振り子の制御 (第1報, 振り上げ運動の解析と実験装置の試作)
結城則尚・猪岡 光・小林博巳, 日本機械学会論文集 (C編) 52巻475号, pp.1026-1029, 1986
18. 閉ループ系の最小二乗近似に基づくデジタルコントローラの設計
中村富雄・大日方五郎・高橋義雄・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 53巻485号, pp.113-116, 1987
19. トルクに制限のある場合の振り子の制御 (第2報, エネルギー式に基づく解析と振り上げ実験)
高橋隆行・佐々木勝生・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 53巻485号, pp.107-112, 1987
20. トルクに制限のある場合の振り子の制御 (第3報, 手動による振り上げ制御)
高橋隆行・佐々木勝生・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 53巻489号, pp.1042-1046, 1987
21. カルマンフィルタによる固体摩擦の推定 (第1報・摩擦モデルを推定した場合のシミュレーション実験)
清水 友治・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 53巻496号, pp.2608-2612, 1987

22. 心臓機能解析用装置のディジタル圧力制御
大場光太郎・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 53巻496号, pp. 2597-2601, 1987
23. 最適制御における人間オペレータの制御特性
小坂橋竜雄・猪岡 光, 日本人間工学誌, Vol.23, No.5, pp.317-324, 1987
24. Design of a Single-Loop Digital Controller by the Method Inequalities
Hikaru Inooka and Yoshiaki Imai, International Journal of Control, Vol.43, No.5, pp.1505-1513, 1987
25. カルマンフィルタによる固体摩擦の推定 (第2報, 摩擦モデルが異なる場合のシミュレーション実験)
清水友治・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 54巻502号, pp.1345-1349, 1988
26. 閉ループ系の最小二乗近似に基づくディジタルコントローラの設計 (第2報, 多変数の場合)
中村富雄・大日方五郎・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 54巻507号, pp.2697-2701, 1988
27. An Equation Error Method for the Design of Digital Controllers
Goro Obinata, Tomio Nakamura and Hikaru Inooka, IEEE Transactions of Automatic Control, Vol.33, No.4, pp.384-386, 1988
28. 相関法を用いた二次元速度分布計測における誤差ベクトルの補正
大場光太郎・石原 正・猪岡 光, 流れの可視化, Vol.9, No.33, pp.77-81, 1989
29. カルマンフィルタによる固体摩擦の推定 (第3報, 振り子の軸の作用する固体摩擦の推定)
清水友治・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 55巻514号, pp.1506-1510, 1989
30. トルクに制限がある場合の振り子の制御 (第4報, 振り上げ制御のプレイバック)
高橋隆行・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編) 55巻515号, pp.1703-1707, 1989
31. Experimental Studies of Manual Optimization in Control Tasks
H. Inooka and T. Koitabashi, IEEE Control Systems Magazine, Vol.10, No.5, pp.21-23, 1990
32. Computer-Aided Robust Controller Design Using the Method of Inequalities
T. Ishihara, K. Sugimoto and H. Inooka, Preprints of MICONEX 90, Beijin, pp.127-132, 1990

33. カルマンフィルタを用いて摩擦を補償するサーボ系の構成
渡部哲緒・清水友治・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 56巻521号, pp.62-66, 1990
34. Manual Control of a Flexible Arm and its Application to an Automatic Control System
Minoru Sasaki, Hikaru Inooka and Tadashi Ishihara, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, Vol.20, No.3, pp.718-722, 1990
35. 高分子圧電素子アクチュエータの動特性と動的制御
佐々木 実・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 57巻534号, pp.174-178, 1991
36. 不等式制約法によるロバストサーボ系の設計
杉本欽一・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.27, No.1, pp.25-32, 1991
37. 演算時間を考慮した離散時間系の部分的ループ伝達関数回復
渡部哲緒・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.27, No.1, pp.41-48, 1991
38. マスタースレーブマニピュレータの操作における人間オペレータの制御能力
池浦良淳・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.27, No.4, pp.207-214, 1991
39. 未知パラメータを有する振り子の振り上げ制御 (第1報, 振り上げ方式の検討)
橋元 皓・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 57巻533号, pp.82-87, 1991
40. フィードバック遅れを考慮した離散時間二重既約分解の状態空間表現
石原 正・鄭 良安・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.28, No.3, pp.334-342, 1992
41. 適応カルマンフィルタによる速度推定法
大場光太郎・石原 正・猪岡 光, 可視化情報, Vol.12, No.45, pp.52-55, 1992
42. A discrete-time doubly coprime factorization based on the predictor-based LQG controller
Tadashi Ishihara, Tetsuo Watanabe, Liang-An Zheng and Hikaru Inooka, International Journals of Control, Vol.55, No.5, pp.1201-1218, 1992
43. 離散時間系における全状態オブザーバと最小次元オブザーバの関係
鄭 良安・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.28, No.8, pp.1007-1009, 1992

44. Swinging up of a Pendulum by Manual Control
T. Takahashi, and H. Inooka, *Mechatronics*, Vol.2, No.5, pp.459-469, 1992
45. トルクに制限がある場合の振り子の制御 (インテリジェントコントローラを用いた振り上げ制御)
李 祖枢・高橋隆行・柳 基鎬・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 58巻556号, pp.167-172, 1992
46. A Partial Loop Recovery for Discrete-Time Systems under Feedback Delays
T. Ishihara, T. Watanabe, and H. Inooka, *Recent Advances in Math. Theory of Systems, Networks and Signal Processing I (Selected Papers from Int. Simpo. on the Math. Theory of Networks and Systems)*, pp.523-528, 1992
47. Model-Based Measurement of 2-D Moving Object
Kohtaro Ohba, Shinya Kajikawa and Hikaru Inooka, *Proc. of 2nd Singapore International Conference* pp.376-379, 1992
48. Model-Based Velocity Estimation Using the Kalman Filter
Kohtaro Ohba, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, *Journal of Flow Visualization and Image Processing*, 1(3), pp.253-260, 1992
49. Application of Tree Search to the Swinging Control of a Pendulum
Yuou Xia and Hikaru Inooka, *IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics*, Vol.22, No.5, pp.1193-1198, 1992
50. 既約分解表現に基づく閉ループ構成の学習制御
長縄明大・大日方五郎・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 59巻567号, pp.150-155, 1993.
51. 不等式制約法による直結フィードバック制御系の設計
佐藤俊之・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 59巻568号, pp.150-160, 1993
52. モデルを用いた移動体の実時間計測法 (単振り子の計測)
梶川伸哉・大場光太郎・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 60巻572号, pp.125-129, 1993
53. 人間の指先のインピーダンスモデル
金 一煥・大塚英樹・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.30, No.1, pp.112-114, 1993
54. 筋電位を用いた操作器の操作性評価法
池浦良淳・南京政信・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.29, No.8, pp.949-955, 1993

55. 位置決め精度が必要な人間上肢運動に関する実験的考察
柴田 論・大場光太郎・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.29, No.5, pp. 279-287, 1993
56. 人間の把持力制御特性の実験的考察
金 一煥・仕入英武・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.29, No.2, pp. 95-102, 1993
57. Model-Based Velocity Estimation Using the Kalman Filter
Kohtaro Ohba, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Journal of Flow Visualization and Image Processing, Vol.1, pp.253-260, 1993
58. Task Planning for a Robot by Manual Control -Optimal Reduction of Continuous Path Data-
Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, The EEE Journal, A publication of School of Electrical & Electronic Engineering, Nanyang Technological University, Singapore, Vol.5, No.1, pp.106-109, 1993
59. 救急車の減速時に現れる血圧変動のモデル化
佐川貢一・高橋隆行・猪岡 光・猪岡英二, 医用電子と生体工学, Vol. 31, No.2, pp.183-190, 1993
60. 固定ラグスムーザによる固体摩擦の推定
清水友治・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 59巻559号, pp.132-137, 1993
61. A Long-Term Ambulatory Monitoring System for Walking Behaviors of a Human
Takayuki Takahashi, Nobuyuki Yamanaka, Hirohumi Osawa, Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, Measurement Technology and Intelligent Instruments, Vol.2101, pp.36-40
62. Motion Planning for Computer Controlled Automata
Ryojun Ikeura, Motomichi Kimura, Hikaru Inooka and Tadashi Kamijima, Mechatronics, Vol.4, No.8, pp.831-842, 1994
63. Determination of Grasp Forces for Robot Hands Based on Human Capabilities
I. Kim and H. Inooka, Control Eng. Practice, Vol.2, No.3, pp.415-420, 1994
64. Manual Control Approach to the Teaching of a Robot Task
R. Ikeura and H. Inooka, IEEE Transactions of System, Man and Cybernetics, Vol.24, No.9, pp.1339-1346, 1994
65. 手腕系の衝撃吸収特性
池浦良淳・藤井祥央・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 60巻580号, pp.117-123, 1994

66. RR 間隔と期外収縮 RR 間隔 — 連結期関係からみた心室性不整脈の臨床的評価法
猪岡英二・高橋 孝・貴田岡成憲・興野春樹・佐藤昇一・白土邦男・佐川貢一・猪岡 光・小島康彦, 心臓, Vol.26, No.4, pp.433-441, 1994
67. 単眼による三次元移動体の実時間計測法
梶川伸哉・大場光太郎・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C 編), 60巻577号, pp.265-271, 1994
68. 軌道感度法に基づく離散時間レギュレータの構成
石原 正・関口和伸・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.30, No.5, pp.554-561, 1994
69. Mental State of Cardiac Patients during Ambulance Transportation
Koichi Sagawa, Hikaru Inooka and Eiji Ino-Oka, Japanese Heart Journal, Vol.35, No.Suppl.1, pp.551-552, 1994
70. Effects of Beta Blocker on Heart Rate-ST Segment Relation in Silent Myocardial Ischemia (SMI) Documented on Holter ECG with Pedometer Count
Eiji Ino-Oka, Takashi Takahashi, Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, Japanese Heart Journal, Vol.35, No.Suppl.1, pp.185-186, 1994
71. 画像による渦キャビテーション解析
大場光太郎・祖山 均・武田 渉・猪岡 光・大場利三郎, 可視化情報, Vol.14, No.54, pp.31-36, 1994
72. 相関法による接触面内局所すべりの可視化
劉 軍・大場光太郎・加藤康司・猪岡 光, 可視化情報, Vol.15, No.57, pp.47-53, 1995
73. 評定尺度法によるロボット運動の心理的評価
柴田 論・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.31, No.2, pp.151-159, 1995
74. 歩行運動の無拘束計測のための歩行形態分析アルゴリズム
高橋隆行・山中信幸・大沢博文・猪岡 光, 医用電子と生体工学, Vol.33, No.2, pp.25-34, 1995
75. 既約分解表現に基づくモデル予測制御
長縄明大・大日方五郎・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C 編), 61巻587号, pp.319-325, 1995
76. High-Speed Observations of Highly Erosive Vortex Cavititation Using Image Processing
Kohtaro Ohba, Hitoshi Soyama, Sho Takeda and Hikaru Inooka, Journal of Flow Visualization and Image Processing, Vol.2, pp.161-172, 1995

77. 心臓性突然死例における心室性不整脈発生機序の検討
猪岡英二・高橋 孝・佐藤昇一・石出伸正・白土邦男・佐川貢一・猪岡
光・興野春樹・貴田岡成憲, 心臓, Vol.27, SUPPL.6, pp.42-46, 1995
78. Active Controlled Stretcher for an Ambulance: Reduction of Patient's blood
pressure Variation
Koichi Sagawa, Hikaru Inooka, Eiji Ino-Oka and Takashi Takahashi,
Proceedings of the International Symposium on Microsystems, Intelligent
Materials and Robots, pp.610-613, 1995
79. 皮膚電気反射に基づくロボット運動の心理的評価に関する考察
池浦良淳・大塚秀樹・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.31, No.5, pp.
355-358, 1995
80. 無拘束計測装置を用いた行動分析システム
鈴木明宏・高橋隆行・猪岡 光, 人間工学, Vol.31, pp.302-303, 1995
81. 自由関節を有する2リンクアームの摩擦を利用した位置制御
志藤嘉信・柳 基鎬・猪岡 光, 日本機械学会論文集(C編), 62巻595号,
pp.173-178, 1996
82. First Integral Approach to Non-Linear Motion Analysis of a Two-Link Sys-
tem
Kee-Ho Yu, Takayuki Takahashi and Hikaru Inooka, International
Journal of Non-Linear Mechanics, Vol.31, No.3, pp.405-412, 1996
83. Evaluating the Maneuverability of a Control Stick Using Electromyography
Hideaki Kobayashi, Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, Biological Cyber-
netics, Vol.75, pp.11-18, 1996
84. 歩行形態分析アルゴリズムの開発と携帯型計測装置の試作
高橋隆行・大沢博文・鈴木明宏・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集,
Vol.32, No.7, pp.1057-1064, 1996
85. 人間の把持特性の実験的考察 —把持物体を置く場合—
中沢伸明・池浦良淳・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.32, No.5, pp.
223-229, 1996
86. Development of an Ambulatory Monitoring System of Human Gait Using
Holter ECG
Koichi Sagawa, Masaki Tsukamoto, Takayuki Takahashi, Hikaru Inooka,
Eiji Ino-Oka and Hiroshi Yoshikura, Annals of Noninvasive Elec-
trocardiology, Vol.1, No.2, Part 2, p.241, 1996

87. The Estimation of the Mechanism of Ventricular Premature Constructions by Holter ECG
Eiji Ino-Oka, Takashi Takahashi, Kohichi Sagawa, Hikaru Inooka, Shoichi Satoh, Nobumasa Ishide, Kunio Shirato, Haruki Kyono, Shigenori Kitaoka, Annals of Noninvasive Electrocardiology, Vol.1, No.2, Part 2, p.205, 1996
88. Diagnosis of Silent Myocardial Ischemia Using Ambulatory Electrocardiographic Monitoring with Pedometer, Analysis of Heart Rate, and ST Loop in Ambulatory Electrocardiogram
Eiji Ino-Oka, Takashi Takahashi, Kouichi Sagawa and Hikaru Inooka, Clin. Cardiol, 19, pp.467-472, 1996
89. Systematic Design via the Method of Inequalities
Toshiyuki Satoh, Tadashi Ishihara, Hikaru Inooka, IEEE Control Systems, pp.57-65, 1996
90. 非最小位相集中定数部分を含むむだ時間系に対するループ伝達関数回復
呉 景偉・猪岡 光・石原 正, システム制御情報学会論文誌, Vol.9, No.5, pp.236-245, 1996
91. 舞踊運動モデルにおける自由度と感性評価との関係
中里 央・池浦良淳・猪岡 光, 日本人間工学会誌, Vol.32, No.4, pp. 189-196, 1996
92. Loop Transfer Recovery for Discrete-Time Plants with Direct Feedthrough Terms
Tadashi Ishihara, Nobutake Chiba and Hikaru Inooka, Transactions of the Society of Instrument and Control Engineers, Vol.33, No.4, pp.247-253, 1997
93. 救急車用アクティブ制御ベッドの開発
佐川真一・猪岡 光・猪岡英二, 日本機械学会論文集 (C編), 63巻609号, pp.127-133, 1997
94. On an Ambulance Stretcher Suspension Concerned with the Reduction of Patient's Blood Pressure Variation
K. Sagawa, H. Inooka, E. Ino-Oka and T. Takahashi, Proc. Instn. Mech. Engrs., Vol.211, Part H, pp.199-208, 1997
95. 人間の舞踊動作に基づくダンシングロボットの動作計画
池浦良淳・中里 央・猪岡 光, 日本ロボット学会誌, Vol.15, No.6, pp. 117-123, 1997

96. Position Control of an Underactuated Manipulator Using Joint Friction
Kee-Ho Yu, Yoshinobu Shito and Hiakru Inooka, International Journal of Non-Linear Mechanics, Vol.33, No.4, pp.607-614, 1998
97. コントローラの演算時間による遅れを考慮した離散時間可変構造オブザーバの設計
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 64巻620号, pp.190-195, 1998
98. 追従制御における操作性の筋電位を用いた評価
小林秀明・池浦良淳・猪岡 光, 人間工学会誌, Vol.34, No.2, pp.89-95, 1998
99. Psychological Evaluations of Robot Motions
Satoru Shibata and Hikaru Inooka, International Journal of Industrial Ergonomics, 21, pp.483-494, 1998
100. Application of Extended AHP to the Analysis of User's Acceptance of Environment-friendly Car
Zhen Liu and Hikaru Inooka, Interdisciplinary Information Sciences, Vol.4, No.1, pp.29-38, 1998
101. 超音波パルスドップラー法における高精度流量算出に関する考察
白畑 洋・梶川伸哉・猪岡 光・猪岡英二, 日本機械学会論文集 (B編), 64巻622号, pp.148-155
102. ゴルフクラブ特性に適応するゴルフスイングロボットに関する考察
鈴木聡一郎・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 64巻623号, pp.31-37
103. 画像情報による人間の実時間行動判別法
平塚誠良・大場光太郎・梶川伸哉・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), Vol.64, No.625, pp.270-277, 1998
104. Positioning of the Two-link Arm by Manual Control
Xuemei LI, Hiakru INOOKA, Kee-Ho YU and Yoshinobu SHITO, Interdisciplinary Information Sciences, Vol.4, No.2, pp.149-156, 1998
105. Time Domain Heart Rate Variability Index for Assessment of Dynamic Stress
F Wang, K Sagawa and H Inooka, Computers in Cardiology, Vol.25, pp.97-100, 1998
106. A New Golf-Swing Robot Model Utilizing Shaft Elasticity
S. SUZUKI and H. INOOKA, Journal of Sound and Vibration, 217(1), pp.17-31, 1998

107. 追従制御における操作性の筋電位を用いた評価
小林秀明・池浦良淳・猪岡 光, 人間工学, Vol.34, No.2, pp.89-95, 1998
108. A New Time Domain HRV Index for Assessing Dynamic Physical Stress during Exercise
Feng Wang, Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, Japanese Journal of Medical Electronics and Biological Engineering, Vol.36, Suppl.2, pp. 210-213, 1998
109. 人間の指先のせん断方向粘弾性特性
中沢信明・池浦良淳・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 64巻624号, pp.292-298, 1998
110. Experimental Study of Human Performance in High Precision Tracking Task Using Iterative Learning Technique
Muhammad ARIF and Hikaru INOOKA, Interdisciplinary Information Sciences, Vol.5, No.1, pp.73-85, 1999
111. Iterative Learning Control Using Information Database (ILCID)
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Journal of Intelligent and Robotic Systems, 25, pp.27-41, 1999
112. 救急車用アクティブ制御ベッドの血圧変動抑制の効果
佐川貢一・猪岡 光・猪岡英二, 医用電子と生体工学, Vol.37, No.3, pp. 260-268, 1999
113. 加速度および大気圧を利用した人間の移動形態の推定
佐川貢一・伊奈 淳・高橋隆行・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.35, No.2, pp.184-190, 1999
114. Swinging-Up of Two Pendulums by Manual Control with Computer Assistance
Yuki ITO and Hikaru INOOKA, Interdisciplinary Information Sciences, Vol.5, No.2, pp.117-124, 1999
115. Human Learning Characteristics in the Tracking Tasks of Iterative Nature
Muhammad ARIF and Hikaru INOOKA, International Journal of Neural Systems, Vol.9, No.4, pp.301-310, 1999
116. Iterative Manual Control Model of Human Operator
Muhammad ARIF and Hikaru INOOKA, Biological Cybernetics, Vol.81, pp.445-455, 1999
117. Iterative Learning Control Utilizing the Error Prediction Method
Muhammad ARIF, Tadashi ISHIHARA and Hikaru INOOKA, Journal of Intelligent and Robotic Systems, Vol.25, pp.95-108, 1999

118. Characterization of Matched Systems
Toshiyuki SATO, Tadashi ISHIHARA and Hikaru INOOKA, International Journal of Control, Vol.72, No.5, pp.449-456, 1999
119. 把持動作における指先軌道の実験的考察
中沢信明・梶川伸哉・猪岡 光・池浦良淳, 人間工学, Vol.36, No.1, pp.19-27, 2000
120. 人間の指関節のインピーダンス特性
中沢信明・植北祥充・池浦良淳・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 66巻641号, pp.214-219, 2000
121. Characteristics of Human Fingertips in the Shearing Direction
Nobuaki NAKAZAWA, Ryojun IKEURA and Hikaru INOOKA, Biological Cybernetics (Springer), Vol.82, No.3, pp.207-214, 2000
122. Prediction-based Interactive Learning Control (PILC) for Uncertain Dynamic Nonlinear Systems Using System Identification Technique
M. Arif, T. ISHIHARA and H. INOOKA, Journal of Intelligent and Robotic Systems, 27, pp.291-304, 2000
123. 自動車の加速度と乗り心地の関係に関する研究
王 鋒・佐川貢一・猪岡 光, 人間工学, Vol.36, No.4, pp.191-200, 2000
124. 水平方向歩行距離の無拘束計測
佐川貢一・佐藤 豊・猪岡 光, 計測自動制御学会論文集, Vol.36, No.11, pp.909-915, 2000
125. Efficacy of Anti-anginal Drugs in the Treatment of Angina Pectoris Associated with Silent Myocardial Ischemia: Importance of Quantitative Holter ECG Data for Patient Activity
Eiji Ino-Oka, Kohichi Sagawa, Takayuki Takahashi, Hikaru Inooka, Yoshiharu Kutsuwa and Showko Umeda, Internal Medicine, Vol.39, No.12, pp.1027-1037, 2000
126. 加速度センサとジャイロを用いた連続歩行分析アルゴリズム
大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 日本機械学会論文集 (C編), 67巻655号, pp.782-788, 2001
127. Incorporation of Experience in Iterative Learning Controllers Using Locally Weighted Learning
M. Arif, T. Ishihara and H. Inooka, Automatica, Vol.37, pp.881-888, 2001

128. 把持物体を置くときの衝撃特性（把持力が衝撃特性へ及ぼす影響）
中沢信明・池浦良淳・猪岡 光，日本機械学会論文集（C編），67巻658号，
pp.1941-1947, 2001
129. Knowledge based Iterative Learning Contollers for Nonlinear Systems
M. Arif, T. Ishihara and H. Inooka, N. Baba et al.(Eds.), KES'2001
Knowledge-Based Intelligent Information Engineering Systems & Allied
Technologies, Part 1, pp.1263-1270, IOS Press, 2001
130. Development of a Driving-support System for Reducing Ride Discomfort of
Passenger Cars
F. Wang, S. Chonan, H. Inooka, M. Takano, E. Arai and T. Arai (eds.),
Human Friendly Mechatronics, Elsevier Science, pp.129-134, 2001
131. 手招き動作観察者の感情認識能力の模擬
坂田匡通・梶川伸哉・猪岡 光，人間工学，37巻5号，pp.238-245, 2001
132. 人間の上肢運動特徴に基づく移動物体捕捉動作の生成法
梶川伸哉・池浦良淳・大場光太郎・猪岡 光，日本機械学会論文集（C編），
67巻658号，pp.252-259, 2001
133. 高速離散化法に基づくサンプル値クリティカル制御系の設計
小野貴彦・石原 正・猪岡 光，日本機械学会論文集（C編），67巻663号，
pp.98-105, 2001
134. A Method for Gait Analysis in a Daily Living Environment by Body-Mounted
Instruments
Yasuaki Ohtaki, Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, JSME International
Journal-Special Issue on Bioengineering, Volume.44, No.4, pp.1125-
1132, 2001
135. Force Control of a Robot Gripper based on Human Grasping Schemes
Nobuaki Nakazawa, Il-hwan Kim, Hikaru Inooka and Ryojun Ikeura,
Control Engineering Practice, No.9, pp.735-742, 2001
136. Evaluation of the Severity of Chronic Heart Failure by the Reactivity of
Peripheral Vessels
Eiji Ino-Oka, Yoshiharu Kutsuwa, Shynya Kajikawa, Kohtaro Ohba and
Hikaru Inooka, Tohoku Journal of Experimental Medicine, Vol.195,
pp.1-10, 2001
137. Identification of Head-Neck Parameters in the Seated Human Body Exposed
to Horizontal Vibration
M. Atapourfard, T. Hayashi and H. Inooka, Computer Simulation in
Biomechanics, pp. 91-96, 2001

138. Teaching of Dancing Motions to Computer Controlled Automata Using Sequential Motions
Yuichiro Kizu and Hikaru Inooka, *Interdisciplinary Information Sciences*, Vol.7, No.2, pp.219–225, 2001
139. Control of a Robot Hand Emulating Human's Hand-over Motion
Ilhwan Kim, Nobuaki Nakazawa and Hikaru Inooka, *Mechatronics*, Vol.12, pp.55–69, 2002
140. 人間の指先軌道特性と把持動作シミュレーション
中沢信明・梶川伸哉・池浦良淳・猪岡 光, *日本機械学会論文集 (C編)*, 68巻669号, pp.1474–1480, 2002
141. Design of Sampled-data Critical Control Systems Based on the Fast-discretization Technique
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, *International Journal of Control*, Vol.75, No.8, pp.572–581, 2002
142. 乗り心地向上を目的とする自動車運転支援システム
王 鋒・佐川貢一・石原 正・猪岡 光, *電気学会論文誌 (D)*, 122巻7号, pp.730–735, 2002
143. Generalization of Iterative Learning Control for Multiple Desired Trajectories in Robotic Systems
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, *PRICAI 2002: Trends in Artificial Intelligence*, M. Ishizuka (Eds.), Springer-Verlag, pp.295–304, 2002
144. An LMI-based Approach to Critical Control System Design for Rate-limited Exogenous Inputs
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, *Systems & Control Letters*, Vol.47, No.2, pp.129–138, 2002
145. An Experimental Study on the Human Upright Standing Posture Exposed to Logitudinal Vibration
Young-Kyun Shin, Muhammad Arif and Hikaru Inooka, *Proceedings of the International Conference on Control, Automation and Systems*, pp.1237–1239, 2002.
146. 人間工学に近接するロボティクス
猪岡 光・池浦良淳, *人間工学*, Vol.38, No.5, pp.231–236, 2002.
147. Subjective Evaluation for Maneuverability of a Robot Cooperating with Humans
Ryojun Ikeura, Hikaru Inooka and Kazuki Mizutani, *Journal of Robotics and Mechatronics*, Vol.14, No.5, pp.514–519, 2002.

148. Analysis of Aging Effect on Human Walking Gait Using Detrended Fluctuation Analysis Technique
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, International Journal of HWRS, Vol.3, No.4, 2002.
149. Transmission of the Translational Trunk Vibration to the Head-Neck Complex
Mohammad A. Fard, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, JSME International Journal, Series C, Vol.46, No.1, 2003.
150. Experience-Based Iterative Learning Controllers for Robotic Systems
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Journal of Intelligent and Robotic Systems, Vol.35, pp.381-396, 2003.
151. A Learning Control for a Class of Linear Time Varying Systems Using Double Differential of Error
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Journal of Intelligent and Robotic Systems, Vol.36, pp.223-234, 2003.
152. Selection of the Initial Controllers in Design of the Critical Control Systems
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara, Hikaru Inooka, IEEE 11th Mediterranean Conference on Control and Automation, 2003.
153. 車輛凱回時の乗り心地評価についての研究
山岸義忠・猪岡 光・王 鋒, 人間工学, Vol.39, No.4, pp.162-168, 2003.
154. Dynamics of the Head-Neck Complex in Response to the Trunk Horizontal Vibration: Modeling and Identification
Mohammad A. Fard, Tadashi Ishihara, Hikaru Inooka, Transactions of the ASME, Journal of Biomechanical Engineering, Vol.125, pp.533-539, 2003.

(平成16年 1 月13日現在)

Ⅲ. 調査報告書（科研費報告書など）

1. 人間オペレータの教示を利用した手動制御系の自動化に関する研究
（科研費報告書）
猪岡 光, 1991年 3 月
2. 弾性ロボットアームの制振ならびに高速位置制御方の開発に関する共同研究
猪岡 光, 1992年 3 月
3. 空気圧サーボによるロボットフィンガの力制御とりんご選別への応用
猪岡 光, 1995年 3 月

4. 人間とロボットの協調動作に関する研究. (科研費報告書)
猪岡 光, 1995年 3 月
5. 行動識別と運動量計測のための携帯型センサシステム (科研費報告書)
猪岡 光, 1997年 3 月
6. 人間の制御能力を模擬した汎用型インテリジェントコントローラの開発
(科研費報告書)
猪岡 光, 2000年 3 月
7. 手動制御における人間の問題解決能力を利用する非線形制御問題の解法
(科研費報告書)
猪岡 光, 2001年 3 月
8. 適合原理に基づくロバスト制御系設計に関する研究
(日英科学協力事業共同研究報告書)
猪岡 光, 2003年 3 月

IV. 口頭発表 (学会報告など)

1. Manual Control of a Flexible Armand Application to Automatic Control Systems
Minoru Sasaki, Hikaru Inooka and Tadashi Ishihara, Proceedings of the 1987 Korean Automatic Control Conference (KACC'87), pp.905-908, 1987
2. Design of Reduced-Order Controllers in Two-Degree-of-Freedom Control System
Tomio Nakamura, Goro Obinata, and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1988 Korean Automatic Control Conference (KACC'88), pp.987-992, 1988
3. Application of Tree Search to a Control Problem
Mitutaka Miyashita and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1988 Korean Automatic Control Conference (KACC'88), pp.896-900, 1988
4. Trajectory Control of a Flexible Robot Arm Using Inverse Dynamics
Minoru Sasaki, Eiji Yamagata and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1988 Korean Automatic Control Conference (KACC'88), pp.987-992, 1988
5. Application of Manual Control to the Teaching of Robot Task
Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, Proceedings of IEEE International Workshop (TH0234-5), pp.709-713, 1988

6. Interactive Package for Design and Adjustment of Controllers by the Method of Inequalities
Hikaru Inooka and Tatuo Koitabashi, Proceedings of Multinational Instrumentation, pp.375–380, 1988
7. Swinging-up Control of a Pendulum
Takayuki Takahashi and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference, pp.815–819, 1989
8. An Application of Manual Control to Swinging-up of a One-Link Pendulum
Takayuki Takahashi, Haruhiko Sato, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of 1989 Korean Automatic Control Conference (KACC '89), pp.772–775, 1989
9. Experimental Studies of Manual Control in Optimal Control Tasks
Hikaru Inooka and Tatsuo Koitabashi, Proceedings of 1989 IEEE International Conference, pp.725–730, 1989
10. The Hybrid Position/Force Control of a Flexible Robot Arm Using Inverse Dynamics
Minoru Sasaki, Eiji Yamagata, Tomohide Saikawa and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Symposium, pp.85–90, 1989
11. Application of Inverse Dynamics for Hybrid Translational Position/Force Control of a Flexible Robot Arm
Minoru Sasaki and Hikaru Inooka, Proceedings of 1998 Korean Automatic Control Conference (KACC'89), pp.595–599, 1989
12. A Design for Discrete-Time Servo Systems Based on Pole Assignment Method
Liang-An Zheng, T. Ishihara and H. Inooka, Proceedings of the 29th SICE Annual Conference, pp.725–728, 1990
13. Teaching of Robot Task by Manual Control-Trial and correction of the velocity with a variable sampling time
R. Ikeura, H. Usuda and H. Inooka, Proceedings of the 1990 IEEE International Workshop on Intelligent Robots and Systems, pp.13–18, 1990
14. Teaching of Robot Task by Manual Control-Iterative Modification by a Human Operator
R. Ikeura and H. Inooka, Proceedings of the 1990 IEEE International Conference on System, Man and Cybernetics, pp.524–526, 1990

15. Model-Based Velocity Measurement Using Image Processing
Kohtarō Ohba, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1990 Korean Automatic Control Conference (KACC'90), pp.1027–1031, 1990
16. A New Approach to the Optimal Control Problem Including Trajectory Sensitivity
Tadashi Ishihara, Takashi Miyauchi and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1990 Korean Automatic Control Conference (KACC'90), pp.1049–1054, 1990
17. Loop Transfer Recovery Techniques for Discrete-Time Systems Using Prediction Type Reduced-Order Observers
Liang-An Zheng, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 30th SICE Annual Conference (SICE'91), pp.977–980, 1991
18. Teaching of Robot Task by Manual Control–Conversion of the Teaching Data to Robot languages
R. Ikeura and H. Inooka, Proceedings of the 1991 Korean Automatic Control Conference (KACC'91), pp.1318–1323, 1991
19. A Novel Idea on Hidden Layer Function in a Single-Input Single-Output Neural Network
Takayuki Takahashi, Yoshiyuki Suzuki and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1991 Korean Automatic Control Conference (KACC'91), pp.1365–1370, 1991
20. A Study of Human Grasping Ability and its Application to a Robot Hand
Ilhwan Kim and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1991 Korean Automatic Control Conference (KACC'91), pp.1774–1779, 1991
21. Theoretical and Applied Mechanics
Hikaru Inooka, Proceedings of the 40th Japan National Congress for Applied Mechanics, Vol.40, pp.3–9, 1991
22. Estimation of Solid Friction in Mechanical Systems
Tomoharu Shimizu, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1992 Korean Automatic Control Conference (KACC'92), pp.158–163, 1992
23. Swinging-up Control of a One-Link Pendulum by a Human Simulated Intelligent Controller
T. Takahashi, Z.S. Li and H. Inooka, Proceedings of the 5th Multinational Instrumentation Conference (MICONEX'92), pp.76–80, 1992

24. Teaching of Robot Task by Manual Control–Optimal Reduction of Continuous Path Teaching Data
R. Ikeura and H. Inooka, Proceedings of International Conference on Automation, Robotics and Computer Vision, RO–8.3.1–RO–8.3.4, 1992
25. Tree Search Approach to the Control of a Pendulum
Yuou Xia and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1992 Korean Automatic Control Conference (KACC'92), pp.413–418, 1992
26. Tip Vibration Control of a Single–Link Flexible Robot Arm under Traslational Motion
Seong–Cheol Lee, Hoon Cheong, Seiji Chonan and Hikaru Inooka
Proceedings of the 1992 Korean Automatic Control Conference (KACC '92), pp.607–612, 1992
27. Hand–over of an Object between Human and Robot
Ilhwan KIM and Hikaru INOOKA, Proceedings of the IEEE International Workshop on Robot and Human Communication, pp.199–203, 1992
28. Discrete–Time Loop Transfer Recovery Accounting Sampling Skew
T. Ishihara, N. Chiba and H. Inooka, Preprints of IFAC World Congress, Vol.7, pp.283–288, 1993
29. Computer–Aided Control System Design Accounting Pole–Zero Cancellations by the Method of Inequalities
Toshiyuki Satoh, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of IEEE/IFAC Joint Symposium on Computer–Aided Control System Design, pp.481–488, 1993
30. Experimental Study on Human Arm Motions in Positioning
S. Shibata, K. Ohba and H. Inooka, Proceedings of the 1993 Korean Automatic Control Conference (KACC'93), pp.212–217, 1993
31. Emotional evaluation of human arm motion models
S. Shibata, K. Ohba, and H. Inooka, Proceedings of the 2nd IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO–MAN'93), pp.346–351, 1993
32. Motion Planning of Computer Controlled Automata
Ryojun Ikeura, Motomichi Kimura and Hikaru Inooka, Proceedings of the 2nd IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO–MAN'93), pp.356–360, 1993

33. Nonlinear Motion Analysis of a Two-Link Arm Using First Integrals
Kee-Ho Yu, Takayuki Takahashi and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1993 Korean Automatic Control Conference (KACC'93), pp.507-512, 1993
34. Determination of Grasp Forces for Robot Hands Based on Human Capabilities
I. Kim and H. Inooka, Preprints of IFAC World Congress 7, pp.59-63, 1993
35. An Application of Genetic Algorithms to Control System Design
Tung Kuan Liu, Toshiyuki Satoh, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the Asian Control Conference, pp.701-704, 1994
36. Design of Discrete-Time Repetitive Controllers Accounting Sampling Skew
Hidetaka Inagaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the Asian Control Conference, pp.361-364, 1994
37. Design of the Constant Decoupling Matrix Using Impulse-Response
Jingwei Wu, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 33rd SICE Annual Conference (SICE'94), pp.825-828, 1994
38. Evaluation for Maneuverability of a Control Stick using Electromyogram
Hideaki Kobayashi, Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, Proceedings of the 3rd IEEE International Workshop on Robot and Human communication (RO-MAN '94), pp.78-83, 1994
39. Cooperative Motion Control of a Robot and a Human
Ryojun Ikeura, Hiroshi Monden and Hikaru Inooka, Proceedings of the 3rd IEEE International Workshop on Robot and Human communication (RO-MAN '94), pp.112-117, 1994
40. Active Control of an Ambulance Stretcher: Simulation Study
Koichi Sagawa, Hikaru Inooka and Eiji Ino-Oka, Proceedings of the 1994 Korean Automatic Control Conference (KACC'94), pp.100-105, 1994
41. Handling of a Constrained Flexible Object by a Robot
Toshihiro Yukawa, Masaru Uchiyama and Hikaru Inooka, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Vol.1, pp.324-329, 1995
42. Cooperative Control of a Vibrating Flexible Object by a Rigid Dual-Arm Robot
Toshihiro Yukawa, Masaru Uchiyama and Hikaru Inooka, IEEE International Conference on Robotics and Automation, Vol.2, pp.1820-1826, 1995

43. Subjective Evaluation of Dancing Motion Model with a Limited Degree-of-Freedom
Hisashi Nakazato, Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, Proceedings of 4th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO-MAN '95), pp.193-198, 1995
44. Variable Impedance Control of a Robot for Cooperation with a Human
Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp.3097-3102, 1995
45. Motion Planning for Hand-Over Between Human and Robot
S. Kajikawa, T. Okino, K. Ohba and H. Inooka, Proceedings of the 1995 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Vol.1, pp.193-199, 1995
46. LTR Techniques for Non-Minimum Phase Plants with Time-Delay
Jingwei Wu, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceeding of the 34th SICE Annual Conference International Session, pp.1587-1592, 1995
47. LTR Design of Servosystems for Non-Minimum Phase Plants with Time-Delay
Jingwei Wu, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceeding of the 1st International Workshop on Advanced Mechatronics, pp.6-13, 1995
48. Experimental Study on Placing Motion of a Human
Nobuaki Nakazawa, Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1st International Workshop on ADVANCED MECHATRONICS, pp.324-329, 1995
49. Manual Control of the Two-link Arm with a Free Joint
Hikaru Inooka, Yoshinobu Shito, Kee-Ho Yu, Proceedings of the 1995 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, pp.2324-2328, 1995
50. Cooperative Force Control in Carrying an Object by Two Humans
Ryojun Ikeura and Hikaru Inooka, Proceedings of the 1995 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, pp.2307-2311, 1995
51. Dynamics and Motion Control of a Two-Link Robot Manipulator with a Passive Joint
Kee-Ho Yu, Takayuki Takahashi and Hikaru Inooka, Proceedings of 1995 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems. Human Robot Interaction and Cooperative Robots Vol.2, pp.311-316.

52. Modular Hybrid Functional Electrical Stimulation System
T. Yukawa, M. Khalid, M. Uchiyama, H. Inooka, T. Ohashi, G. Obinata, H. Kagaya, and Y. Shimada, IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp.1184–1190, 1996
53. Stability of Control System in Handling of a Flexible Object by Rigid Arm Robots
T. Yukawa, M. Uchiyama, D.N. Nenchev and H. Inooka, IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp.2332–2339, 1996
54. A Control Method for a Robot Cooperating with a Human in Carrying an Object
Ryojun Ikeura, Hikaru Inooka and Kazuki Mizutani, Proceedings of the Japan USA Symposium on Flexible Automation, pp.255–260, 1996
55. Experimental Study on Impedance Characteristics of a Human Upper Link in a Positioning Motion
Hideaki Kobayashi, Hikaru Inooka and Ryojun Ikeura, Proceedings of the 1996 Korean Automatic Control Conference, pp.247–250, 1996
56. Design of Discrete-Time Control Systems by Multiobjective Genetic Algorithms
Tung-Kuan Liu, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceeding of the 1996 IEEE IECON 22nd International Conference on Industrial Electronics, Control, and Instrumentation, pp.1618–1623, 1996
57. Experimental Study on Human's Grasping Force
Nobuaki Nakazawa, Yoshimitsu Uekita, Hikaru Inooka and Ryojun Ikeura, Proceedings of the 5th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO-MAN'96), pp.280–285, 1996
58. Development of an Actively Controlled Stretcher for an Ambulance
K. Sagawa, H. Inooka and E. Ino-Oka, Mechatronics '96 with M2VIP96, pp.161–166, 1996
59. 離散時間可変構造オブザーバ
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会東北支部 第31期総会, 講演会, No.961-1, pp.79–90, 1996
60. 上肢位置決め制御動作の習熟過程
山本隆司・小林秀明・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第165回研究集会, 資料番号 165-8, 1996
61. 画像を用いた人間の形態分類に関する一考察
平塚誠良・大場光太郎・梶川伸哉・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第165回研究集会, 資料番号 165-3, 1996

62. 加速度情報を用いた階段昇降運動の推定法
伊奈 淳・佐川貢一・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第163回研究集会, 資料番号 163-16, 1996
63. 救急車用アクティブ制御ベッド
佐川貢一・猪岡 光・猪岡英二, 日本機械学会東北支部八戸地方講演会講演論文集, No.961-2, pp.372-374, 1996
64. 確立変動パラメータを含む線形系の最適制御に関する一考察
兼政賢一・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第163回研究集会, 資料番号 163-3, 1996
65. Design of a Variable Structure Observer for Discrete-Time Systems Considering the Computation Delay
Takahiko ONO, Tadashi ISHIHARA and Hikaru INOOKA, Proceedings of the 2nd International Workshop on Advanced Mechatronics (IWAM '97), pp.149-154, 1997
66. Investigation of Iterative Learning Control by Human Operator
Muhammad Arif and Hikaru Inooka, Proceedings of the IEEE Conference on System, Man and Cybernetics, pp.2626-2631, 1997
67. Experimental Study of Human Intelligence Incorporation in High Precision Tracking Task by Iterative Learning Control
Muhammad Arif and Hikaru Inooka, Proceedings of the 6th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO-MAN'97), pp.200-205, 1997
68. Identification of Linear Time Varying Systems Based on 2-D Model
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 12th Korean Automatic Control Conference (KACC'97), pp.1033-1036, 1997
69. Fingertips Characteristics in Shearing Direction
Nobuaki NAKAZAWA, Ryojun IKEURA and Hikaru INOOKA, Proceedings of the 2nd International Workshop on Advanced Mechatronics (IWAM'97), pp.312-317, 1997
70. Golf-Swing Robot Emulating a Human Motion
Soichiro Suzuki and Hikaru Inooka, Proceedings of the 6th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO-MAN'97), pp.28-33, 1997
71. Swinging-Up of Two Pendulums by Manual Control
Yuuki Ito and Hikaru Inooka, Proceedings of the 6th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO-MAN'97), pp. 266-271, 1997

72. Extended AHP method for Integrating Quantitative and Qualitative Evaluations
Zhen Liu and Hikaru Inooka, Proceedings of the 12th Korea Automatic Control Conference (KACC'97), pp.1041-1044, 1997
73. Classification of Human Walking Patterns using a Three Dimensional Accelerometer
Koichi Sagawa, Atsushi Ina, Takayuki Takahashi and Hikaru Inooka, Proceedings of the 2nd Asian Control Conference (ASCC'97), Vol.III, pp.III-175-III-178, 1997
74. Application of A Multiobjective Genetic Algorithm to Control Systems Design based on The Method of Inequalities
T.K. Liu, T. Ishihara and H. Inooka, Proceedings of the 2nd Asian Control Conference (ASCC'97), Vol.I, pp.I-289-I-292, 1997
75. ステップマシンによる運動量の評価
佐藤 豊・佐川貢一・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部第172回研究集会, 資料番号 172-14, 1997
76. 適合の原理に基づくサンプル値制御系の設計
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 第20回 Dynamical System Theory シンポジウム, pp.411-414, 1997
77. 加速度と大気圧を利用した人間の移動形態の推定
伊奈 淳・佐川貢一・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部第172回研究集会, 資料番号 172-13, 1997
78. 指先のせん断方向インピーダンス特性
中沢信明・小林 剛・池浦良淳・猪岡 光, 日本人間工学会 第38回大会講演集, pp.174-175, 1997
79. 移動物体追従における人間上肢運動に関する実験的考察
斎藤正治・梶川信哉・大場光太郎・猪岡 光, 日本人間工学会 第38回大会講演集, pp.168-169, 1997
80. 画像情報に基づく人間の行動推定
平塚誠良・大場光太郎・梶川信哉・猪岡 光, 日本機械学会 第74期通常総会講演論文集Ⅳ, pp.352-353, 1997
81. Real-Time Classification on Human Motions
Shigeyoshi Hiratsuka, Kohtaro Ohba, Shinya Kajikawa and Hikaru Inooka, Proceedings of the 7th IEEE International Workshop on Robot and Human Communication (RO-MAN'98), Vol.2, pp.513-518, 1998

82. Stable Gesture Verification in Eigen Space
Shigeyoshi Hiratsuka, Kohtaro Ohba, Shinya Kajikawa, Hikaru Inooka and Kazuo Tanie, Proceedings of IAPR Workshop on Machine Vision Applications (MVA'98), pp.199–122, 1998
83. Classification of Human Moving Patterns Using Air Pressure and Acceleration
Koichi Sagawa, Atsushi Ina, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 24th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON'98), Vol.2/4, pp.1214–1219, 1998
84. Prediction based Iterative Learning Control for Linear Time Varying Systems subjected to Uncertainties
Arif M., Ishihara T and Inooka H, Proceedings of the 2nd IMACS International Multiconference: Computational Engineering in Systems Applications (CESA'98), pp.860–865, 1998
85. Application of PILC to Uncertain Non-Linear Systems for Slowly Varying Desired Trajectories
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 37th SICE Annual Conference, pp.991–994, 1998
86. Iterative Learning Control using Information Database
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 37th SICE Annual Conference, pp.995–998, 1998
87. Iterative Manual Control: A New Perspective
Muhammad Arif and Hikaru Inooka, Proceedings of the Fifth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV '98), pp.1233–1237, 1998
88. 制御系設計への遺伝的アルゴリズムの応用
小松健一郎・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第177回研究集会, 1998
89. LMI による適合制御系の設計
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 第27回制御理論シンポジウム, pp.171–174, 1998
90. 適合の原理に基づくサンプル値制御系の一設計法
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 第37回計測自動制御学会学術講演会, pp.379–380, 1998
91. 行列不等式による適合制御系の設計
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会 第76期全国大会講演論文集, Vol.4, pp.264–265, 1998

92. A New Time Domain HRV Index for Assessing Dynamic Physical Stress During Exercise
Feng Wang, Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, Japanese Journal of Medical Electric and Biological Engineering, Vol.36, Suppl.2, (Proceedings of the 12th Autumn Conference of the Japan Society of Medical Electrics and Biological Engineering), 210-213, 1998
93. ステップマシンによる運動評価
佐藤 豊・佐川貢一・猪岡 光, 日本機械学会 第76期全国大会講演論文集, pp.237-238, 1998
94. Design of Sampled-Data Control Systems via the Principle of Matching
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 14th World Congress of International Federation of Automatic Control (IFAC'99), Vol.C, pp.43-48, 1999
95. Model Based Iterative Learning Control (MILC) for Uncertain Dynamic Non-linear Systems
M. Arif, T. Ishihara and H. inooka, Proceedings of the 14th World Congress of International Federation of Automatic Control (IFAC'99), Vol.C, pp.459-464, 1999
96. Genetic Algorithm with Redundant Chromosome and its Application to Control Systems Design
Ken-ichirou KOMATSU, Tadashi ISHIHARA and Hikaru INOOKA, IEEE Systems, Man and Cybernetics Conference Proceedings, Vol.5, pp. 547-552, 1999
97. Mechanical Work Estimation by Multiaxial Accelerometry During Normal Gait
Yasuaki OHTAKI, Yutaka SATO, Kouichi SAGAWA and Hikaru INOOKA, Proceedings of the 3rd International Workshop on Advanced Mechatronics, pp.142-145, 1999
98. Assessment of Transient Change of Mental Workload by Spectral Analysis of HRV with Digital Filter Bank
F. Wang and H. Inooka, Proceedings of The First BMES/EMBS Conference, Vol.1, pp.312, 1999
99. Using Experience to Get Better Convergence in Iterative Learning
Muhammad ARIF, Tadashi ISHIHARA and Hikaru INOOKA, Proceedings of the 38th SICE Annual Conference Domestic Session Papers, pp.1211-1214, 1999

100. Force Control of a Robot Hand Modeled After Grasping Characteristics of Human
Nobuaki Nakazawa, Il-hwan kim, Hikaru Inooka and Ryojun Ikeura,
Proceedings of the 3rd International Workshop on Advanced Mechatronics, pp.34, 1999
101. Research on Swinging-up Control and Robustness of the Cart-Pendulum System by Human Simulating Intelligent Control (HSIC) Method
Chaotao Liu, Zushu Li, T Ishihara and H Inooka, Proceedings of the 3rd International Workshop on Advanced Mechatronics, pp.248, 1999
102. Force Control of a Robot Hand Emulating Human's Grasping Motion
Nobuaki NAKAZAWA, Il-hwan KIM, Hikaru INOOKA and Ryojun IKEURA, Proceedings of IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics, VI, pp.774-779, 1999
103. Effect of an Actively Controlled Stretcher on the Reduction of Blood Pressure Variation and Riding Comfort
Koichi Sagawa, Tadashi Ishihara, Hikaru INOOKA and Eiji Ino-Oka
Proceedings of the 3rd International Workshop on Advanced Mechatronics, pp.136-141, 1999
104. 床反力計測による高齢者の歩行の力学的エネルギー消費に関する検討
大瀧保明・猪岡 光, 計測自動制御学会 第38回学術講演予稿集, Vol.II, pp.507-508, 1999
105. 消費カロリー導出のための歩行速度推定について
三浦郁奈子・佐川貢一・猪岡 光, 計測自動制御学会 第38回学術講演会予稿集, Vol.II, pp.763-764, 1999
106. 歩行形態の違いを考慮した消費カロリーの無拘束推定
佐川貢一・石原 正・猪岡 光・猪岡英二, 計測自動制御学会東北支部 第183回研究集会, 資料番号 183-7, pp.1-8, 1999
107. 救急車アクティブ制御ベッドを用いた血圧変動抑制の効果
佐川貢一・王 鋒・猪岡 光・猪岡英二, 日本機械学会東北支部 第34期総会・講演会講演論文集, pp.27-28, 1999
108. 人間の動作計測に基づく感情の推定
坂田匡通・梶川伸哉・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部35周年記念学術講演会予稿集, pp.53-54, 1999
109. 自動車加減速計測と乗り心地評価について
王 鋒・佐川貢一・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部35周年記念学術講演会予稿集, pp.55-56, 1999

110. 自動車加減速による乗り心地への影響の評価
王 鋒・佐川貢一・猪岡 光, 第1回日本感性工学会大会予稿集, pp. 165, 1999
111. 携帯型計測装置による無拘束歩行距離計測
佐藤 豊・大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 第33回日本 ME 学会東北支部大会講演会論文集, pp.25, 1999
112. 静止姿勢の連結による自動人形の動作生成
木津勇一郎・猪岡 光・屋代 聡, 計測自動制御学会第38回学術講演予稿集, 1999
113. ファーストサンプル・ファーストホールド近似によるサンプル値クリティカル制御系の設計
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 第7回 制御技術シンポジウム, pp. 389-384, 1999
114. 人間の把持特性に基づくロボットハンドの力制御
中沢信明・金 一煥・猪岡 光・池浦良淳, 日本機械学会 ROBOMECH'99 講演論文集 CD-ROM, 2P1-77-177, 1999
115. 人間の指関節のインピーダンス特性
中沢信明・植北祥充・池浦良淳・猪岡 光, 日本機械学会 ROBOMECH'99 演論文集 CD-ROM, 2P1-77-178, 1999
116. 人間の把持特性に基づくロボットハンドの力制御
中沢信明・池浦良淳・猪岡 光, 日本人間工学会 第40回大会講演集, Vol.35, pp.212-213, 1999
117. ランダムな動作エラーを加えた自動人形の舞踊動作生成
屋代 聡・木津勇一郎・猪岡 光・池浦良淳, 日本機械学会 ROBOMECH'99 演論文集 CD-ROM, 2P2-22-017, 1999
118. A Matrix Inequality Approach to Critical Control Systems Design
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 14th International Symposium of Mathematical Theory of Networks and Systems (MTNS2000), 2000
119. Design of Sampled-Data Critical Control Systems via Fast-Discretization
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 3rd Asian Control Conference (ASCC'2000), pp.1446-1451, 2000
120. Riding Comfort of Ambulance Transportation
Koichi Sagawa, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of world multiconference on systemics, cybernetics and informatics, Vol.7, Part1, pp.194-199, 2000

121. Matching Condition for Sampled-data Critical Control System with Persistent/Transient Exogenous Inputs
T. Ono, T. Ishihara and H. Inooka, Proceeding CD of UKACC International Conference on Control 2000, 2000
122. Teaching of Dancing Motions to Computer-controlled Automata Using the Discrete Motions of Repose
Hikaru Inooka and Yuichiro Kizu, E-tech International Conference, Nairobi, Kenya, 2000
123. Development of a Driving-support System
F. Wang, H. Inooka and S. Chonan, Proceedings of the International Conference on Machine Automation ICMA2000, pp.519-524, 2000
124. Design of Sampled-Data Critical Control Systems with Persistent/Transient Inputs Using Lifting Technique
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, IEEE Transactions on Automatic Control, Vol.45, No.11, pp.2090-2094, 2000
125. Non-rescricted Measurement of Walking Distance
Koichi Sagawa, Yutaka SATO and Hikaru Inooka, SMC2000 Conference Proceedings, 2000 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics, pp.1847-1852, 2000
126. Path Planning of Grippers Modeled After Human Grasping Motions
Nobuaki NAKAZAWA, Shinya KAJIKAWA, Hikaru INOOKA and Ryojun IKEURA, Proceedings of the 26th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, pp.1767-1772, 2000
127. 把持物体を置くときの衝撃吸収特性
古賀伸二・中沢信明・猪岡 光, 日本機械学会東北支部 第35回総会・講演会論文集, No.001-1, pp.94-95, 2000
128. 人間オペレータに評価関数を提示する手動制御系
高野 悟・陸 翔杰・猪岡 光, 日本機械学会東北支部 第35回総会・講演会論文集, No.001-1, pp.96-97, 2000
129. 加速度センサとジャイロを用いた携帯型歩行解析システムの開発 ―生体内力および力学的エネルギーの推定―
大瀧保明・佐藤 豊・佐川貢一・猪岡 光, 第39回日本 ME 学会大会論文集, p.476, 2000
130. 救急車用アクティブ制御ベッドの乗り心地評価
佐川貢一・王 鋒・猪岡 光・猪岡英二, 第39回日本 ME 学会大会論文集, p.460, 2000

131. センサフュージョンによる2次元歩行移動量計測
佐川貢一・佐藤 豊・猪岡 光, 第39回日本 ME 学会大会論文集, p.463, 2000
132. 加速度センサとジャイロを用いた携帯型歩行解析システムによる歩容の推定法
大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 日本機械学会2000年度年次大会講演論文集(Ⅱ), pp.149-150, 2000
133. 歩様パターンの生成とその感性評価
三浦郁奈子・大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第190回研究集会, 資料番号 190-9, 2000
134. 携帯型移動形態計測装置による歩行時消費カロリーの推定
佐川貢一・石原 正・猪岡 光・猪岡英二, 第12回バイオエンジニアリング講演会講演論文集, pp.149-150, 2000
135. 多周期デジタルサーボ系の構成
原 純一・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第192回研究集会, 資料番号 192-17, 2000
136. 指先のすべり覚機能による人間の把持力制御特性
中沢信明・猪岡 光・松井利一・池浦良淳, 日本人間工学会 第41回大会講演集, Vol.36, pp.566-567, 2000
137. 人間の指先軌道特性に基づいたマニピュレータの把持動作計画
中沢信明・梶川伸哉・猪岡 光・池浦良淳・松井利一, 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, Vol.2, pp.861-862, 2000
138. 程度を表す副詞を用いた音声指示による物体の移動位置制御に関する実験的考察
平塚誠良・梶川伸哉・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第189回研究集会, 資料番号 189-5, 2000
139. 音声指示による物体の移動位置制御(副詞を用いた音声指示)
平塚誠良・梶川伸哉・大場光太郎・猪岡 光, 第18回日本ロボット学会学術講演会予稿集, Vol.3, pp.1091-1092, 2000
140. Study of the Operability of a Hydraulic Excavator Using a Simulator
Masakazu Haga, Kazuo Fujishima, Satoru Takano and Hikaru Inooka, Proceedings of Asian Conference on Robotics and its Applications, pp.297-302, 2001
141. Estimating the Consumed Calories While Walking Using a Non-restricted Measurement System of the Human Gait
Koichi Sagawa, Hikaru Inooka and Akihiro Suzuk, Proceedings of the IASTED International Conference, MEASUREMENT AND CONTROL, pp.112-117, 2001

142. Evaluation of Ride Discomfort Caused by the Longtudinal Velocity Fluctuations of Automobiles Using a Linear Multiple Regression Model
F. Wang and H. Inooka, The International Symposium on Measurement, Analysis and Modeling of Human Functions (ISHF2001), pp.239–244, 2001
143. A Driver Assistant System for Improvement of Passenger Ride Comfort through Modification of Driving Behavior
F. Wang, N. Ma and H. Inooka, IEE International Conference on Advanced Driver Assistance Systems, Publication No.483, pp.38–42, 2001
144. Analysis of Ambiguous Adverbial Expression Used for Instruction of Positioning Control
Shigeyoshi HIRATSUKA, Shinya KAJIKAWA and Hikaru INOOKA, Proceedings of the International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2001), pp. 186–189, 2001
145. Control Systems Design based on the Principle of Matching with the Genetic Algorithm Incorporating Lamarkism
Ken-ichirou KOMATSU, Toshiyuki SATOH, Tadashi ISHIHARA and Hikaru INOOKA, Proceedings of the International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2001), pp.559–562, 2001
146. Control Systems Design Based on Disturbance Cancellation via LTR Technique
M. Imai, T. Ishihara, T. Ono and H. Inooka, Proceedings of the International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2001), pp.563–566, 2001
147. Study of Human Perceptual Characteristics of Body Inclination Using a Tilt Bed
T. Hayashi, F. Wang and H. Inooka, Proceedings of the International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2001), pp.695–698, 2001
148. Unrestricted Measurement Method of Three-dimensional Walking Distance Utilizing Body Acceleration and Terrestrial Magnetism
Koichi Sagawa, Mitsutoshi Susumago and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS2001), pp.707–710, 2001
149. Generalization of Experience based Iterative Learning Controller for Robotic Systems
M. Arif, T. Ishihara, and H. Inooka, 2001 International Symposium on Nonlinear Theory and its Applications (NOLTA2001), pp.657–660, 2001

150. Development of a Driver Assistant System for Improving Passenger Ride Comfort of Automobiles
Feng Wang, Ni Ma, and H. Inooka, Proceedings of 2001 ASME International Mechanical Engineering Congress and Exposition, CE-23258, 2001
151. Impression Analysis of Various Humanlike Gait Patterns
K. Miura, Y. Ohtaki, and H. Inooka, Proceedings of IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication, pp.568–573, 2001
152. An LMI-Based Synthesis of Output Regulation Controllers for Persistent Exogenous Inputs
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference on Mechatronics and Information Technology, pp.31–36, 2001
153. Assessment of the Dynamic Stability of Human Walking Gait using Approximate Entropy Technique
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference on Mechatronics and Information Technology, pp.242–247, 2001
154. Postural Stability of the Human Standing on a Single Leg Support Stance and Its Control Model
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference on Mechatronics and Information Technology, pp.248–253, 2001
155. Real-Time Algorithms for Estimating Jerk Signals from Noisy Acceleration Data
Shin-ichi Nakazawa, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference on Mechatronics and Information Technology, pp.423–428, 2001
156. Path Planning of a Robot Gripper Emulating Human's Grasping Motions
Nobuaki Nakazawa, Shinya Kajikawa, Hikaru Inooka and Ryojun Ikeura, Proceedings of the International Conference on Mechatronics and Information Technology, pp.266–271, 2001
157. Analysis of Dynamic Stability for Postural Balance Recovery of Human
Yasuaki Ohtaki, Muhammad Arif and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Conference on Mechatronics and Information Technology, pp.459–464, 2001

158. 乗り心地評価指数の実時間推定
マ ニ・王 鋒・佐川貢一・猪岡 光, 第13回バイオエンジニアリング講演会講演論文集, pp.254-255, 2001
159. 身体装着型センサを用いた歩行の安定性評価
大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 第13回バイオエンジニアリング講演会講演論文集, pp.288-289, 2001
160. 乗り心地評価指数を実時間提示する運転支援システム
マ ニ・王 鋒・佐川貢一・猪岡 光, 日本機械学会東北支部 第36期総会・講演会論文集, No.011-1, pp.90-91, 2001
161. ループ伝達関数手法による外乱推定型サーボ系の設計
岩瀬教昭・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会東北支部第36期総会・講演会論文集, No.011-1, pp.92-93, 2001
162. 評価指標を提示する手動制御系に関する研究
高野 悟・石原 正・猪岡 光, 日本機械学会東北支部第36期総会・講演会論文集, No.011-1, pp.94-95, 2001
163. 動的な力の釣り合いを考慮した人間の歩行の安定性解析
大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会'01講演論文集, 1P1-D4, 2001
164. 人間の書字動作の計測および特性解析
中沢信明・三富太洋・松井利一・池浦良淳・猪岡 光, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会'01講演論文集, 1P1-D2, 2001
165. 人間の仰臥状態における傾斜の知覚について
林 毅・王 鋒・伊茂治公介・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部第195回研究集会, 資料番号 195-11
166. 装着型複数センサを用いた歩行距離の推定
煤孫光俊・大瀧保明・佐川貢一・猪岡 光, 日本機械学会2001年度年次大会講演論文集, No.4, pp.259-260, 2001
167. 加速度センサを用いた高齢者の歩行の特徴抽出
飯島佳之・大瀧保明・佐川貢一・鈴木明宏・猪岡 光, 日本機械学会2001年度年次大会講演論文集, No.4, pp.261-262, 2001
168. 歩容決定基準としての歩行安定性
大瀧保明・猪岡 光, 第35回 日本 ME 学会東北支部大会講演論文集, p.24, 2001

169. 加速度信号の時系列解析による歩行の安定性評価
飯島佳之・大瀧保明・鈴木明宏・猪岡 光, 第35回 日本 ME 学会東北支部大会講演論文集, p.25, 2001
170. MIDI データに基づく自動人形の動作生成
伊藤真二・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第199回研究集会, 資料番号 199-5, 2001
171. 人間の指先軌道特性に基づいた把持動作シミュレーション
中沢信明・梶川伸哉・猪岡 光・池浦良淳, 第19回 日本ロボット学会學術講演会予稿集 CD-ROM, pp.37-38, 2001
172. Ride Quality Evaluation of an Actively-Controlled Stretcher for an Ambulance
Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, Proc Instn Mech Engrs, Vol.216, Part H, pp. 247-256, 2002
173. Frequency Domain Identification of the Head-Neck Complex
Mohammad Atapourfard, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of The 6th International Conference on Motion and Vibration Control, Vol.2, pp.1168-1174, 2002
174. A Synthesis of Model-following-typed Output Regulation Controllers via LMI Optimization
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, 15th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC'02)
175. Dynamics of the Head-Neck Complex in the Trunk Horizontal Vibration
Mohammad A. Fard, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, The 37th United Kingdom Conference on Human Responses to Vibration, pp.52-66, 2002
176. Modeling and Frequency Domain Identification of the Head-Neck Complex
Mohammad A. Fard, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 4th Asian Control Conference, pp.1248-1253, 2002
177. Dynamic Walking Stability of Young and Elderly People Using 3D Portable Acceleration Measuring System
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the 4th Asian Control Conference, pp.135-140, 2002
178. Assessment of Walking Stability by Lyapunov Exponent Estimation
Yasuaki Ohtaki, Yoshiyuki Iijima, Muhammad Arif, Akihiro Suzuki, Roichi Nagatomi and Hikaru Inooka, Second Joint EMBS-BMES Conference CD-rom, pp.2475-2476, 2002

179. Walking Gait Stability in Young and Elderly People and Improvement of Walking Stability using Optimal Cadence
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceeding of the 2002 International Symposium on Micromechatronics and Human Science, pp.245-251, 2002.
180. Analysis of the Effect of Fatigue on Walking Gait Stability
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Ryoichi Nagatomi, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceeding of the 2002 International Symposium on Micromechatronics and Human Science, pp.253-258, 2002.
181. Estimation of Three-Dimensional Walking Distance Utilizing Body Acceleration
Koichi Sagawa, Mitsutoshi Susumago and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Congress of Biological and Medical Engineering, D4VB-0930, 2002.
182. Estimation of Stability Margin of Locomotion Considering Whole Body Dynamics
Yasuaki Ohtaki and Hikaru Inooka, Proceedings of the International Congress of Biological and Medical Engineering, D2VB-1645, 2002.
183. シミュレータによる人形の動きの感性評価
景 亜寛・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第201回研究集会 資料番号 201-12, 2002
184. 人間の歩行の安定性評価
大瀧保明・猪岡 光, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会'01講演論文集, 1P1-J09, 2002
185. 把持動作における人間の指先軌道計画
中沢信明・梶川伸哉・池浦良淳・猪岡 光, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会'01講演論文集, 1P1-J03, 2002
186. 移動形態と歩行速度を考慮した消費カロリーの無拘束推定
煤孫光俊・大瀧保明・鈴木明宏・佐川貢一・石原 正・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第202回研究集会 資料番号 202-11, 2002
187. 加速度積分による3次元歩行移動量の無拘束計測
佐川貢一・煤孫光俊・猪岡 光, 計測自動制御学会東北支部 第202回研究集会 資料番号 202-10, 2002
188. The Influences of Trunk Horizontal Vibration to The Head-neck Complex
Mohammad Atapourfard, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of SICE Annual Conference, pp.204-209, 2002

189. A Method for Selecting the Initial Controller for a Numerical Search in the Critical Control System Design
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of SICE Annual Conference, pp.3030-3034, 2002
190. Intelligent Learning Controllers for Dynamic Non-linear Systems using Neural Networks
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of SICE Annual Conference, pp.3078-3083, 2002
191. Automatic Generation of Dancing Motion for the Computer Controlled Automata Based on the Dancing Rules
Shinji Ito and Hikaru Inooka, Proceedings of SICE Annual Conference, pp.3176-3181, 2002
192. 車両旋回時の乗り心地評価
山岸義忠・猪岡 光, 第4回日本感性工学会大会予稿集, pp.189, 2002.
193. シミュレータによる人形の動きの感性評価
景 亜寛・猪岡 光, 第4回日本感性工学会大会予稿集, pp.134, 2002.
194. リアプノフ指数の推定による歩行の安定性評価
大瀧保明・飯島佳之・鈴木明宏・ムハマド アリフ・永富良一・猪岡 光, 日本機械学会2002年度年次大会講演論文集, I, pp.235-236, 2002.
195. 携帯型装置を用いた転倒予測に関する研究
磯辺英之・大瀧保明・猪岡 光, 日本機械学会2002年度年次大会講演論文集, I, pp.245-246, 2002.
196. 屋内および屋外での3次元歩行移動量推定
佐川貢一・煤孫光俊・猪岡 光, 日本機械学会2002年度年次大会講演論文集, VI, 2002.
197. 3次元歩行距離推定のための積分誤差軽減法
佐川貢一・煤孫光俊・猪岡 光, IIP2002 情報・知能・精密機器部門講演会論文集, pp.171-176, 2002.
198. クリティカル制御系設計における初期コントローラの一選定法
小野貴彦・石原 正・猪岡 光, 第31回制御理論シンポジウム, pp.199-202, 2002.
199. ビジュアル・サーボを用いたソフト・グラスピングについて
三浦郁奈子・猪岡 光, 第45回自動制御連合講演会講演論文集, pp.203-204, 2002.

200. 人間の指先軌道特性を模倣したマニピュレータの把持動作計画（対象物体の大きさに応じた把持動作）
中沢信明・梶川信哉・池浦良淳・猪岡 光・松井利一，第45回自動制御連合講演会講演論文集，pp.211-212, 2002.
201. 音声指示によるロボットの位置決め作業
梶川信哉・平塚誠良・石原 正・猪岡 光，第45回自動制御連合講演会講演論文集，pp.295-296, 2002.
202. 携帯型移動形態計測装置（ICC：Intelligent Calorie Counter）の開発
鈴木明宏・大瀧保明・煤孫光俊・佐川貢一・猪岡 光，第45回自動制御連合講演会講演論文集，pp.247-248, 2002.
203. 歩行周期リズムの非線形時系列解析による高齢者の歩行安定性評価
大瀧保明・ムハマド アリフ・鈴木明宏・飯島佳之・猪岡 光，第2回福祉工学シンポジウム講演論文集，pp.103-106, 2002.
204. 把持動作における指先の接触力について
中沢信明・三浦郁奈子・猪岡 光，計測自動制御学会 第3回システムインテグレーション部門講演会 講演論文集（Ⅱ），pp.439-440, 2002
205. 非駆動関節を有する2リンクアームの手動制御
谷貝将通・石原 正・猪岡 光，計測自動制御学会東北支部 第206回研究集会，資料番号 206-1, 2002
206. 音楽情報による自動人形の動作自動生成
佐藤文明・猪岡 光，計測自動制御学会東北支部 第206回研究集会，資料番号 206-4, 2002
207. 打楽器を演奏するロボットの動作について
沼田亜紀子・猪岡 光，計測自動制御学会東北支部 第204回研究集会，資料番号 204-5, 2002
208. An Intelligent Iterative Learning Controller Emulating Human Intelligence for Robotic Systems
Muhammad Arif, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the Eighth International Symposium on Artificial Life and Robotics, pp.305-308, 2003.
209. Analysis of Human Walking Gait of Young and Elderly Subjects Using Detrended Fluctuation Analysis Technique
Muhammad Arif, Yasuaki Ohtaki, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, Proceedings of the Eighth International Symposium on Artificial Life and Robotics, pp.309-312, 2003.

210. Automatic Classification of Ambulatory Movements and Evaluation of Energy Consumptions Utilizing Accelerometers and Barometer
Yasuaki Ohtaki, Mitsutoshi Susumago, Akihiro Suzuki, Koichi Sagawa and Hikaru Inooka, Proceedings of the 2003 JSME-IIP/ASME-ISPS Joint Conference on Micromechatronics for Information and Precision Equipment, pp.145-146, 2003.
211. Selection of the Initial Controllers in Design of the Critical Control Systems
Takahiko Ono, Tadashi Ishihara and Hikaru Inooka, IEEE 11th Mediterranean Conference on Control and Automation, 2003.
212. 無拘束計測装置を用いた日常生活の行動推定
須長晋一・大瀧保明・猪岡 光, 日本機械学会東北支部 第38期総会 講演会講演論文集, pp.162-163, 2003
213. 把持動作における指先の接触力とその制御
三浦郁奈子・中沢信明・猪岡 光, 日本機械学会 ロボティクス・メカトロニクス講演会'03講演論文集, 1P1-3F-D6, 2003
214. 加速度積分による爪先軌道と方向の3次元計測
佐川貢一・大瀧保明・猪岡 光, 第42回日本 ME 学会大会論文集, p.229, 2003

(平成15年9月9日現在)

V. 書評・紹介

1. なし

VI. 解説・評論等（新聞・広報誌等での解説記事・事典の執筆等）

1. なし

VII. その他（随想など）

1. なし